

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局



(43) 国際公開日
2006年6月22日 (22.06.2006)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2006/064603 A1

(51) 国際特許分類:
B25J 15/08 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2005/017974

(22) 国際出願日: 2005年9月29日 (29.09.2005)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(26) 国際公開の言語: 日本語

(30) 優先権データ:
特願 2004-361550

2004年12月14日 (14.12.2004) JP

(71) 出願人(米国を除く全ての指定国について): 本田技研工業株式会社 (HONDA MOTOR CO., LTD.) [JP/JP]; 〒1078556 東京都港区南青山2-1-1 Tokyo (JP).

(72) 発明者: および

(75) 発明者/出願人(米国についてのみ): 松田 広志 (MAT-SUDA, Hiroshi) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央

1丁目4-1 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP). 福島 崇文 (FUKUSHIMA, Takafumi) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央1丁目4-1 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP). 杉山 謙一郎 (SUGIYAMA, Kenichiro) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央1丁目4-1 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP). 國生政義 (KOKUSHIYOU, Masayoshi) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央1丁目4-1 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP).

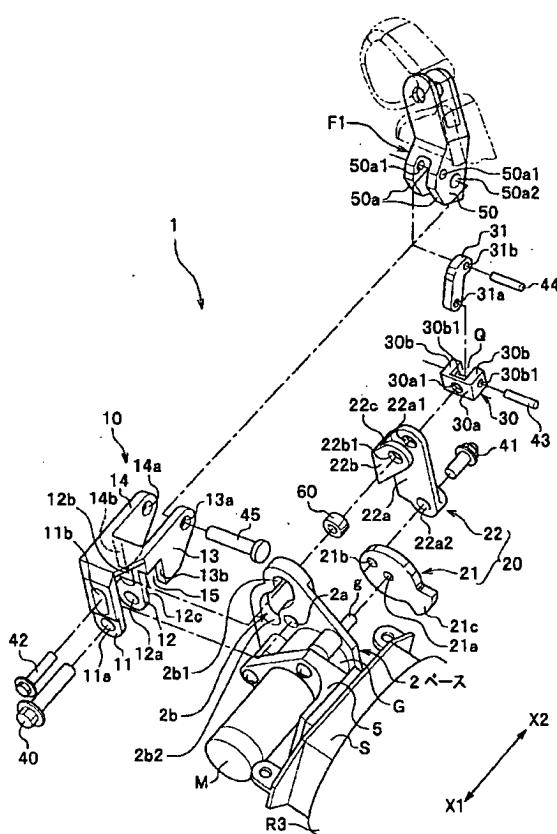
(74) 代理人: 磯野 道造 (ISONO, Michizo); 〒1020093 東京都千代田区平河町2丁目7番4号 砂防会館別館内 磯野国際特許商標事務所 気付 Tokyo (JP).

(81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU,

[続葉有]

(54) Title: ROBOT HAND DEVICE

(54) 発明の名称: ロボットハンド装置





ID, IL, IN, IS, KE, KG, KM, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

IS, IT, LT, LU, LV, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR, OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

(84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ヨーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE,

添付公開書類:
— 國際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

(57) 要約:

ベース(2)と、モータ(M)と、前記モータ(M)の駆動軸(g)に対し平行かつオフセットした第1軸(S1)周りに回動可能となるように前記ベース(2)に支持されており、制御軸(42)を移動可能に支持する第1案内経路(11b)を有する第1リンク部材(10)と、前記駆動軸(g)に連結されると共に前記制御軸(42)を支持し、前記駆動軸(g)の回動に応じて前記制御軸(42)を前記第1案内経路(11b)内で移動させる第2リンク部材(20)と、第2軸(S2)周りに回動可能となるように前記第1リンク部材(11b)に支持されており、前記制御軸(42)との直接または間接のリンク結合により、前記制御軸(42)の動作に応じて回動駆動される指リンク部材(F1)とを備えるロボットハンド装置(1)。